

①9 RÉPUBLIQUE FRANÇAISE
INSTITUT NATIONAL
DE LA PROPRIÉTÉ INDUSTRIELLE
PARIS

①1 N° de publication : 2 803 311

(à n'utiliser que pour les
commandes de reproduction)

②1 N° d'enregistrement national : 00 00062

⑤1 Int Cl⁷ : E 01 H 1/12, B 65 B 67/00

⑫

DEMANDE DE BREVET D'INVENTION

A1

②2 Date de dépôt : 04.01.00.

③0 Priorité :

④3 Date de mise à la disposition du public de la
demande : 06.07.01 Bulletin 01/27.

⑤6 Liste des documents cités dans le rapport de
recherche préliminaire : *Se reporter à la fin du
présent fascicule*

⑥0 Références à d'autres documents nationaux
apparentés :

⑦1 Demandeur(s) : MALENFANT PATRICK — FR.

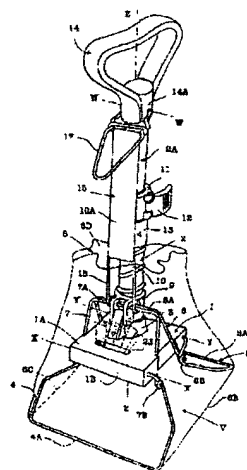
⑦2 Inventeur(s) : MALENFANT PATRICK.

⑦3 Titulaire(s) :

⑦4 Mandataire(s) : CABINET WAGRET.

⑤4 DISPOSITIF, NOTAMMENT A USAGE MANUEL, POUR LE RAMASSAGE ET LA MISE EN CONTENEUR, TEL QU'UN SAC, DE DECHETS AU SOL.

⑤7 La présente invention concerne un dispositif pour le ramassage de déchets situés sur le sol et pour disposer ces derniers dans un conteneur souple tel qu'un sac en plastique, est caractérisé en ce qu'il comporte des moyens de raclage du sol par au moins deux arêtes de raclage parallèles, des moyens aptes à déplacer les arêtes parallèlement à elles-mêmes, dans un mouvement de translation entre une première position où elles sont écartées l'une de l'autre et une seconde position où elles sont en butée l'une contre l'autre, pinçant ainsi ledit conteneur replié sur lui-même sur lesdites arêtes, de manière que la partie du fond du conteneur définisse avec les arêtes en butée un volume fermé apte à contenir les déchets.



FR 2 803 311 - A1



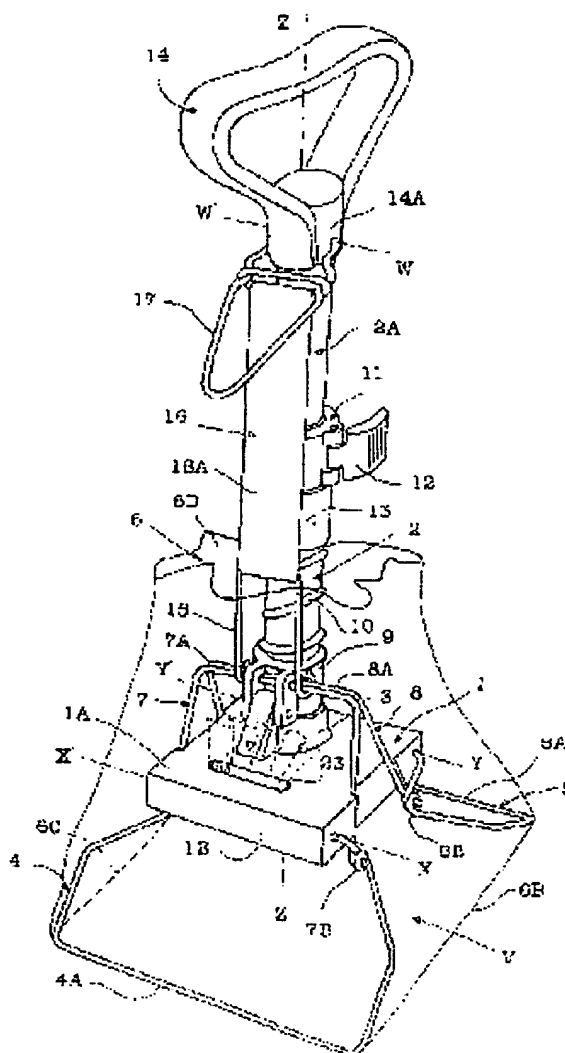
Device for collection and placing canine waste in bag comprises cylindrical sleeve, fixed to plate, in which tube with end handle is fitted, and scrapers pulled by U-shaped wire pieces

Patent number: FR2803311
Publication date: 2001-07-06
Inventor: MALENFANT PATRICK
Applicant: MALENFANT PATRICK (FR)
Classification:
- international: *E01H1/12; E01H1/00; (IPC1-7): E01H1/12; B65B67/00*
- european: E01H1/12B
Application number: FR20000000062 20000104
Priority number(s): FR20000000062 20000104

Report a data error here

Abstract of FR2803311

Collecting device has plate (1) to which cylindrical sleeve (2) is fixed. Tube (2A) fitted in sleeve has handle (14) at its end. There are scrapers (4,5) which are pulled by U-shaped wire pieces (7,8). Bases of wire pieces are fixed on runner (9) which moves on sleeve against compression spring (10). Clamping ring (11) is installed at end of sleeve and stop ring (13) is provided between clamping ring and spring.



Device for collection and placing canine waste in bag comprises cylindrical sleeve, fixed to plate, in which tube with end handle is fitted, and scrapers pulled by U-shaped wire pieces

Description of FR2803311

L'invention concerne un dispositif pour le ramassage de déchets situés le , et notamment pour disposer ces derniers dans un conteneur souple tel 'un sac en plastique. Bien que le dispositif de l'invention soit particulièrement approprié aux déjections canines, il est en mesure de traiter tout type de déchet de volume raisonnable, disposé à même le sol ou une surface sensiblement plane.

Des raisons évidentes d'hygiène font que les déchets au sol sont ramassés par des outils visant à éviter le contact de l'opérateur avec matières.

Par ailleurs, pour certains types de déchets, tels que les déjecti canines, il est préférable de les placer dans des sacs individuels.

En outre, on comprend que l'opérateur souhaite éviter tout contact même au travers d'un sac plastique avec les déchets.

Enfin, la sensibilisation par les collectivités locales des propriétaires d'animaux domestiques trouve ses limites dans les dispositifs connus utilisés par les professionnels, qui sont encombrants et onéreux, et ne permettent pas la mise en sac de façon satisfaisante.

Les dispositifs de l'art antérieur ne permettent pas de concilier ces différentes contraintes d'hygiène, de mise en sac, de distance psychologique entre les déchets et la main et simplicité d'emploi. La présente invention remédie à ces inconvénients et propose un dispositif puisse être utilisé par toute personne, qui soit bon marché, efficace, confortable.

A cette fi selon l'invention, le dispositif pour le ramassage de déchets situés le sol et pour disposer ces derniers dans un conteneur souple tel qu' sac en plastique, est caractérisé en ce qu'il comporte des moyens de lage du sol par au moins deux arêtes de raclage parallèles des moyens aptes à déplacer les arêtes parallèlement à elles-mêmes dans un mouvement de translation entre une première position où elles sont écartées l'une de l'autre et une seconde position où elles sont en butée l'une contre l'autre, pinçant ainsi ledit conteneur replié sur lui-même sur lesdites arêtes, de manière que la partie du fond du conteneur définisse avec les arêtes en butée un volume fermé apte à contenir les déchets.

On entend partie du fond du conteneur, le fond lui-même et la partie du conteneur jouxtant le fond.

Les moyens de déplacement des arêtes sont du type télescopique et comportent un manchon associé à un coulisseau lié aux dites arêtes de manière que la translation du coulisseau provoque le mouvement des arêtes.

Les arêtes sont montées articulées sur une platine solidaire de la partie proximale dudit manchon.

Chaque arête est associée à une extrémité d'un organe de traction dont l'autre extrémité

est solidaire dudit coulisseau. L'extrémité distale du manchon comporte un organe susceptible coopérer avec la main et/ou les doigts de l'opérateur.

Le dispositif comporte des moyens de liaison entre d'une part coulisseau ou ledit organe de traction, et d'autre part la partie distale montant pourvue d'une poignée.

L'extrémité distale du manchon comprend un patin d'appui pour la paume ou le pouce de la main, et la longueur dudit manchon est telle que les doigts repliés puissent tirer ledit organe de traction ou ledit coulisseau.

Le dispositif comporte une butée limitant l'éloignement réciproque des arêtes de raclage en position écartée de celles-ci.

Le dispositif comporte des moyens de stockage et de distribution de conteneurs souples liés les uns à la suite de l'autre.

Le dispositif comporte un organe de blocage (automatique ou manuel) des moyens de raclage.

L'invention sera bien comprise à la lumière de la description qui suit, relative à des exemples de réalisation, en référence aux dessins annexés dans lesquels La figure 1 est une vue en perspective d'une première forme de réalisation du dispositif prêt à l'emploi ; Les figures 1A et 1 B sont des schémas épurés en coupe transversale du dispositif

EMI0003.0006

figure 1 en deux positions des arêtes respectivement écartées en butée ; La figure 2 est une vue éclatée du dispositif de la figure ; figure 3 montre le dispositif de la figure 1 en position rapprochée des arêtes de raclage et sac fermé ; La figure 4 montre le dispositif de la figure 1 en position repliée après utilisation ; La figure 5 montre le dispositif de la figure 1 pourvu de moyens de distribution et de stockage de sacs ; La figure 6 est une vue en perspective d'une variante de réalisation du dispositif de la figure 1 ; Les figures 7 et 8 montrent en perspective une autre forme de réalisation du dispositif de la figure 1, en position respectivement écartée et fermée ; La figure 9 montre que le dispositif de la figure 8 associé à un boîtier de laisse à enrouleur ; et La figure 10 est une variante du dispositif des figures 4, et 8.

En référence à la figure 1, montrant une vue en perspective d'une première forme de réalisation, le dispositif comporte une platine 1, un manchon 2 cylindrique, solidaire de ladite platine à son extrémité proximale, par tous moyens connus tels qu'une bague de fixation 3.

Le manchon 2 est solidaire d'un tube 2A emmanché dans le manchon 2 et dont l'extrémité distale est pourvue d'une poignée 14 préhensible par les doigts de l'utilisateur. Le manchon 2 et le tube 2A définissent un axe commun longitudinal, représenté vertical sur les figures.

La platine 1 est de forme parallélépipédique et de préférence d'épaisseur sensiblement inférieure à ses deux autres dimensions, elles peuvent être égales pour former, en vue de dessus, un carré. La platine comporte ainsi deux faces parallèles carrées respectivement 1A (tournée vers le manchon 2) et 1 B (du côté opposé).

Deux éléments filaires identiques, référencés respectivement 4 et 5, sont montés à rotation sur la platine 1 selon deux axes respectifs parallèles X-X' et Y-Y'. Les axes X-X' et Y-Y' sont orthogonaux à l'axe Z longitudinal du manchon. Les éléments filaires 4 et 5 ont une forme générale de U ouvert vers la platine, et les bases rectilignes 4A et 5A respectives de chaque U ainsi formé, sont parallèles entre elles et également aux axes

de rotation X-X et Y-Y'.

Les U formés par les éléments filaires 4 et 5 sont disposés sensiblement chacun dans un plan. Dans la position de la figure 1, chacun de ces plans est incliné par rapport à l'axe Z.

Les bases rectilignes parallèles 4A et 5A forment des arêtes de raclage et le plan formé par chaque élément 4, 5 en forme de U constitue un moyen de ramassage, comme expliqué ci-après.

La figure 1A montre le principe général du dispositif en coupe transversale dans un plan contenant l'axe Z. Un conteneur en matériau souple, tel qu'un sac en plastique, est susceptible d'être associé au dispositif de façon que le sac puisse être disposé avec le fond proche ou en contact avec le flanc distal 1 B de la platine (qui n'est pas visible sur la figure 1), le sac étant en outre replié sur lui-même sur les arêtes 4A et 5A.

partie du sac 6 incluant le fond 6A forme ainsi, avec arêtes 4A et un volume V récepteur ouvert vers le bas, c'est-à-dire côté opposé au manchon 2.

dispositif est représenté sur les figures 1A et 1 B placé une surface plane, tel que le sol S, où se trouvent des déchets D ramasser, de manière que ledit volume V récepteur enferme les déchets les côtés et le dessus. Le dispositif une fois posé sur le sol, dans la représentation des figures 1 et 1A, délimite une base de forme générale carrée, dont deux côtés sont constitués par les arêtes 4A et 5A (sur lesquels est replié le sac), et les deux autres arêtes opposées 6B et 6C constitués par le sac replié sur lui-même. L'ouverture 6D du sac 6 est alors tournée vers l'extrémité distale du dispositif, c'est-à-dire vers la poignée 14. La partie disposée entre les arêtes de raclage 4A et 5A et l'ouverture 6D forme jupe cylindrique 6F d'axe général parallèle à l'axe Z ; En référence à la figure 1A, le volume V récepteur est délimité par le sol S (ou par le plan joignant et contenant les arêtes de raclage 4A et 5A), par le fond 6A du sac, et la partie 6E de la paroi (cylindrique ou conique) du sac jouxtant le fond 6A du sac. En vue de côté (ou coupe transversale) le volume V est en forme de trapèze dont la grande base est le sol S et la petite base est le fond 6A du sac. Les éléments de ramassage et de raclage 4 et 5 sont susceptibles d'être déplacés en rotation autour de leur axe respectif, pour être rapprochées l'un de l'autre jusqu'à ce que les arêtes 4A et 5A viennent sensiblement en butée.

dispositif comporte des moyens d'entraînement à cet effet et constitués, pour chaque élément 4 et 5 d'un organe de traction constitué l'occurrence d'une pièce filaire, respectivement 7 et 8, en forme de U, dont la base est tournée vers la partie proximale du dispositif (du côté opposé à la poignée 14). Les bases 7A et 8A des organes traction sont parallèles et en contact l'une avec l'autre, tandis que extrémités de chaque organe de traction 7 et 8 sont associées, une liaison à rotation, à une branche du U formé par les éléments 4 5 associés aux arêtes de raclage 4A et 5A.

Les bases 7A et 8A des organes de traction respectifs 7 sont fixées un coulisseau 9 monté à déplacement en translation manchon 2 l'encontre d'un ressort de compression 10, lui-même emmanché sur le manchon 2 et disposé au-dessus du coulisseau 9, vers la poignée 14.

Une bague de serrage 11, de préférence munie d'un système de dé serrage 12, connu en lui-même, est montée à l'extrémi distale du manchon 2. Une bague de butée 13 est prévue entre la bague de serrage 11 et le ressort 10. La bague 13 peut également constituer moyen de blocage des arêtes 4A et 5A, lorsqu'elles butent l'une contre l'autre.

Dans la forme de réalisation de la figure 1, un système de transmission 16 est prévu entre la poignée 14 et les organes de traction 7 et 8, pour permettre aux doigts de l'utilisateur associés à la poignée 14, d'agir à distance sur le coulisseau 9 afin de le rapprocher de la poignée. Le système transmission 16 inclut un crochet 15 en prise avec les bases 7A et des organes de traction, et associé à une lanière 16A matériau souple, dont l'autre extrémité (proche de la poignée 14) est associée à levier 17 monté à rotation (selon un axe transversal à l'axe Z) sur l'extrémité distale du tube 2A, et de préférence à proximité de la base 14A de la poignée 14.

La figure 2 montre une vue éclatée du dispositif de la figure 1 permettant d'apprécier la relation réciproque des différents éléments décrits, et où les mêmes éléments portent les mêmes références.

En partant de la position de la figure 1, où le dispositif est représenté posé sur le sol, se trouvent les déchets à ramasser et mettre en sac, l'utilisateur agit de la manière suivante pour ramasser et mettre en sac les déchets, en référence aux figures 1, 1A et 1B. A noter que la platine comprend moyens de butée, limitant l'écartement des arêtes l'un de l'autre, sous forme d'épaulements 1D et 1E prévus sur les chants correspondants de la platine et contre lesquels sont susceptibles de buter les branches éléments 7 et 8. On note que la position écartée arêtes 4A est telle que la platine est disposée à une certaine hauteur du sol S de manière à ménager un espace suffisant appelé à définir le volume récepteur des déchets.

L'utilisateur dispose ses doigts à l'intérieur de la poignée 14, à l'exception de l'index qui agit sur le levier 17 en déplaçant celui-ci vers le haut autour de son axe de rotation W-W'. En variante, l'utilisateur dispose, soit la paume de main (le pouce entourant la poignée), soit le pouce seul en appui à l'intérieur de la poignée, les autres doigts agissant sur le levier 17.

Le levier en se déplaçant vers le haut, tire également vers le haut (c'est-à-dire vers la poignée 14) la sangle 16A qui à son tour entraîne le double crochet 15, qui pour sa part entraîne en déplacement longitudinal (selon l'axe Z) le coulisseau 9 auquel sont liés les deux organes de traction 7 et 8, et notamment les bases 7A et 8A de ces derniers.

Les extrémités 7B et 8B des organes de traction 7 et 8 subissent, du fait du mouvement de translation longitudinal des bases 7A et 8A, un mouvement de rotation tendant à rapprocher lesdites extrémités l'une de l'autre, pour aboutir à la position des figures 1B et 3. La liaison entre l'élément de ramassage et de raclage 4, la platine 1 et l'extrémité 7B de l'organe traction 7 est telle que l'extrémité 7B subit un mouvement de rotation rapporté à l'axe X-X'.

Il en est de même de l'extrémité 8B de l'élément 8 de traction qui est associé à l'élément 5 de ramassage et de raclage.

Pour des raisons de clarté, et compte tenu de la vue en perspective de la figure 3, les organes 7 et 8 comportent également une autre extrémité qui n'est pas visible sur la figure 3 du côté opposé de la platine par rapport aux extrémités 7B et 8B visibles.

Les éléments de ramassage et de raclage 4 et 5 sont conformés de manière à venir en butée l'un contre l'autre sur la quasi-totalité de leur pourtour, comme montré sur les figures 1B et 3. En référence à la figure 3, on a représenté le dispositif de la figure 1 (à l'exception du sac 6 en plastique non représenté pour des raisons de clarté), dans une position différente, notamment au regard des éléments 4 et 5 de ramassage et de raclage.

Lors mouvement de rapprochement des arêtes 4A et 5A de raclage sur le sol, ces

dernières soulèvent les déchets D vers le haut, c'est-à-dire dans une direction longitudinale Z en direction de la poignée 14. Les déchets sont alors enfermés dans le volume V défini le sac en plastique 6 (la paroi 6E et le fond 6A) qui entoure éléments de ramassage et de raclage 4 et 5. A noter que les arêtes 5A pincent alors la paroi du sac. Entre les arêtes 4A et 5A jointives la platine 1, le sac est en quelque sorte doublé (paroi 6E et paroi 6F du replié vers le haut). éléments 4 et 5 forment avec la paroi 6E du sac les mâchoires d'une sorte de pince.

L'utilisateur retourne le dispositif (les arêtes étant alors tournées vers l'utilisateur et la poignée vers le bas) et replie la jupe sac pour l'amener dans le prolongement de l'axe Z, l'ouverture sac étant alors vers le haut (opposée à la poignée) ; l'ouverture fermée par tout moyen approprié connu et l'utilisateur libère les arêtes 4A et 5A qui s'écartent pour laisser le passage au volume du sac (paroi et fond 6A) contenant les déchets.

On a représenté sur la figure 4 une vue en perspective du dispositif de la figure dans une position repliée, d'encombrement minimum, où le tube 2A a déplacé selon l'axe Z, ce qui rapproche la poignée 14 de la platine 1. Ainsi, le tube 2A dépasse de la platine 1.

Ce mouvement du tube 2A par rapport au manchon 2 est rendu possible par le déblocage de la bague 11, grâce au système de desserrage 12. A noter qu'après le déblocage de la bague 11, la poignée 14 est tournée d'un quart de tour, et le tube 2A est déplacé en translation vers le bas c'est-à-dire vers la platine jusqu'à ce que la partie inférieure 14A de la poignée 14 vienne en butée sensiblement contre la bague de blocage 11. La longueur du tube 2A et de l'ensemble du dispositif est conçue de manière que le tube dans sa partie proximale 2B, c'est-à-dire opposée à la poignée, dépasse non seulement de la platine 1, mais également des deux arêtes de raclage 4A et 5A qui sont en position alors en butée l'une contre l'autre. L'extrémité 2B du tube est disposée de manière que les deux arêtes de raclage 4A et 5A viennent en butée contre ledit tube. Ceci est rendu possible par la position excentrée du manchon et du tube par rapport à la platine 1. L'axe Z du manchon 2 est décalé par rapport aux bases 7A et 8A des organes de traction. L'extrémité 2B du tube dépasse à peine des arêtes 4A et 5A, de manière à limiter l'encombrement total du dispositif, tout en permettant de disposer d'une hauteur d'utilisation suffisante, lorsque le tube est en position active (figures 2 et 3).

Sur la figure 5, on a représenté le dispositif de la figure 1 auquel a été ajouté un moyen de stockage et de distribution de sacs en plastique. Les sacs sont de forme générale allongée, repliés sur eux-mêmes en largeur, et fixés les uns à la suite des autres.

Lesdits moyens comportent un rouleau 20, d'axe V-V transversal à l'axe Z, et associé à un support en forme de U, comportant une plaque de fond (non représentée et fixée de manière connue au manchon), et deux parois latérales 21 et 22 sur lesquelles est monté à rotation le rouleau 20 portant l'enroulement de l'ensemble des sacs en plastique. Une ouverture 23 est prévue sur la platine 1, et de préférence sous la forme d'une fente, de largeur légèrement supérieure à la largeur des sacs enroulés, et d'épaisseur suffisante pour laisser le passage à un sac. Les dimensions de l'ouverture 23 sont telles qu'elles permettent un léger frottement du sac replié en largeur contre les parois de l'ouverture.

L'utilisateur, dans un premier temps, fait passer dans la fente 23 l'extrémité ouverte du premier sac de l'enroulement, et continue à tirer sur celui-ci en déroulant le rouleau 20 jusqu'à ce que le fond du premier sac dépasse de la face distale 1B de la platine 1, du côté opposé à la poignée 14.

Ensuite l'utilisateur, le sac étant immobilisé en translation, retourne le sac sur lui-même pour l'amener en la position montrée sur la figure (qui est la même que celle de la figure 1). Ainsi, le sac comporte deux parties, à savoir une première partie incluant le fond et disposé sous la platine c'est-à-dire du côté opposé à la poignée, et une seconde partie 6F

repli" vers la poignée 14 et formant une sorte de jupe souple, avec l'ouverture 6D du sac tournée vers la poignée 14.

Une fois le sac replié à nouveau enfermant les déchets, l'utilisateur ferme celui-ci à son extrémité ouverte 6D et tire sur le sac plein (en l'éloignant de la platine), ce qui entraîne le sac suivant. L'utilisateur détache alors le sac plein du sac vide replié suivant, de dernier dépassant de la platine par l'ouverture 23. L'utilisateur tire ensuite sur ledit sac vide suivant (replié) selon la procédure décrite précédemment.

Le dispositif est alors prêt à fonctionner comme décrit ci-dessus en référence aux figures 1 à 4. Selon une variante de réalisation, les moyens de stockage et distribution des sacs sont constitués d'un empilement de ces mêmes sacs liés les uns aux autres mais pliés en accordéon, et disposés sur support l'un même fixé au manchon. Cette variante de réalisation n'est pas représentée.

Les figures 6 à 9 montrent d'autres formes de réalisation du dispositif, rapport à la première famille de réalisation montrée sur les figures 1 à 5. Le dispositif de la figure 6 présente un tube de longueur supérieure au tube des dispositifs montrés sur les autres figures. Le tube allongé est une longueur telle qu'il puisse porter sur le sol par son extrémité distale (opposée à la poignée) pourvue d'un embout 2B. Le dispositif peut ainsi servir de canne. La longueur de la lanière 16A est calculée en conséquence. Le tube est maintenu en translation par la bague de serrage 11. Sur les figures 7 à 9, le dispositif représenté diffère de ceux des figures 1 à 5, par - l'absence de tube ; - un manchon plus court ; - l'absence de poignée, remplacée par un patin d'appui pour la paume ou le pouce de la main de l'utilisateur.

Le dispositif des figures 7 à 9 diffère légèrement par la préhension et la manière dont l'utilisateur actionne les différents éléments, qui sont, à l'exception de ceux visés ci-dessus, identiques à ceux des figures 1 à 5. On retrouve ainsi (figure 7) la platine 1, les moyens de ramassage et de raclage 4 et 5, le sac 6 lui-même disposé de la même manière, le coulisseau 9, le ressort 10 disposé sur le manchon, les organes de traction 7 et avec leurs bases 7A et 8A. Le manchon 2 est fixé à la platine 1 par un intermédiaire de la bague 3.

L'utilisateur, partant de la représentation de la figure 7, après avoir le sac, de la manière décrite précédemment au regard des figures 1 à 5, place sa paume (ou le pouce) en appui sur le patin 25 (de préférence en caoutchouc) disposé à l'extrémité distale (c'est-à-dire opposé à la platine) du tube 2.

Le dispositif a été préalablement saisi par l'utilisateur pour être placé sur le sol de manière que les moyens 4 et 5 soient disposés de part et d'autre des déchets (comme pour la figure 1A).

L'utilisateur avec sa paume (ou le pouce) en appui sur le patin d'extrémité 25, place son index et son majeur, repliés en forme de crochet, sous les bases 7A et 8A transversales (parallèles au sol), en tirant sur celles-ci. Ceci provoque, comme décrit précédemment pour les dispositifs des autres figures, le rapprochement des arêtes de raclage 4A et 5A pour aboutir à la position représentée sur la figure 8, où les arêtes 4A et 5A sont en butée l'une contre l'autre. Le sac est ainsi fermé dans la partie incluant le fond 6A, dans le volume V délimité par les moyens 4 et 5, enfermant alors les déchets.

On a montré la figure 9 le dispositif de la figure 8 en sa position fermée, associé de manière amovible par une patte élastique à un boîtier de laisse à enrouleur, de type connu. La patte est pincée entre le coulisseau 9 et la bague 3, sous l'effet de la pression du ressort 10. noter que des moyens de blocage du dispositif en sa position fermée, c'est-à-dire les arêtes 4A et 5A de raclage en butée l'une contre l'autre, sont prévus (figure 8).

Ces moyens incluent une languette 28 articulée sur coulisseau 9 selon un axe transversal à l'axe Z, et apte à venir en butée son extrémité distale (du côté opposé à son axe d'articulation) sur la bague de fixation 3 du tube 2 sur la platine 1.

On comprend que, dans cette position (figure 8), la languette 28 s'oppose au mouvement de translation du coulisseau 9 vers la platine. Sous l'effet ressort 10, le coulisseau 9 tend à accentuer la pression de la languette sur la bague 3. Ce faisant, les éléments 4 et 5 sont ainsi en position jointive et le dispositif présente un encombrement minimal.

Pour débloquer le coulisseau 9, l'utilisateur fait pivoter la languette 28 pour l'éloigner de la bague de fixation 3, ce qui libère le coulisseau dans son mouvement de translation vers la platine 1 sous l'action du ressort 10. Ce faisant, le déplacement du coulisseau entraîne l'écartement des moyens 4 5 et on aboutit ainsi à la position représentée sur la figure 7 (à l'exception du sac non représenté).

Sur la figure 10, on a montré une forme de réalisation proche de celle figures 7, 8 et 9, où le manchon est creux et de préférence réalisé en seule pièce avec la platine 1. Le ressort 10 est disposé à l'intérieur du manchon. Des lumières 30, allongées suivant l'axe Z, sont prévues sur le manchon pour le passage des bases 7A et 8A des éléments 7 et 8 et permettre leur translation selon l'axe Z.

Data supplied from the **esp@cenet** database - Worldwide

Device for collection and placing canine waste in bag comprises cylindrical sleeve, fixed to plate, in which tube with end handle is fitted, and scrapers pulled by U-shaped wire pieces

Claims of FR2803311

REVENDEICATIONS Dispositif pour le ramassage de déchets situés sur le sol et pour disposer ces derniers dans un conteneur souple tel qu'un sac en plastique, Caractérisé en ce qu'il comporte des moyens de raclage du sol par au moins deux arêtes de raclage parallèles, des moyens aptes à déplacer les arêtes parallèlement à elles-mêmes, dans un mouvement de translation entre une première position où elles sont sensiblement en butée l'une contre l'autre et une seconde position écartée l'une de l'autre, ledit conteneur étant susceptible d'être replié sur -même sur lesdites arêtes, de manière que la partie du fond conteneur définisse avec les arêtes en butée un volume fermé apte à contenir les déchets. Dispositif selon la revendication 1, caractérisé en ce que les moyens de déplacement des arêtes sont du type télescopique et comportent un manchon associé à un coulisseau lié aux dites arêtes de manière que la translation du coulisseau provoque le mouvement des arêtes. 3. Dispositif selon la revendication 2, caractérisé en ce que les arêtes sont montées articulées sur une platine solidaire de la partie proximale dudit manchon. 4. Dispositif selon l'une des revendications 2 ou 3, caractérisé en ce que chaque arête est associée à une extrémité d'un organe de traction dont l'autre extrémité est solidaire dudit coulisseau. 5. Dispositif selon l'une des revendications 2 à 4, caractérisé en ce l'extrémité distale du manchon comporte un organe susceptible coopérer avec la main et/ou les doigts de l'opérateur. 6. Dispositif selon les revendications 4 et 5, caractérisé en ce qu'il comporte moyens de liaison entre d'une part le coulisseau ou ledit organe traction, et d'autre part la partie distale du manchon pourvue d'une poignée. 7. Dispositif selon la revendication 5, caractérisé en ce que l'extrémité distale du manchon comprend un patin d'appui pour la paume et/ou pouce de la main, et la longueur dudit manchon est telle que les doigts repliés puissent tirer ledit organe de traction ou ledit coulisseau. 8. Dispositif selon l'une des revendications 1 à 7, caractérisé en ce comporte une butée limitant l'éloignement réciproque des moyens raclage. 9. Dispositif selon l'une des revendications 1 à 8, caractérisé en ce qu'il comporte des moyens de stockage et de distribution de conteneurs souples liés les uns à la suite de l'autre. 10. Dispositif selon l'une des revendications 1 à 9, caractérisé en ce qu'il comporte un organe de blocage des moyens de raclage.

Data supplied from the **esp@cenet** database - Worldwide

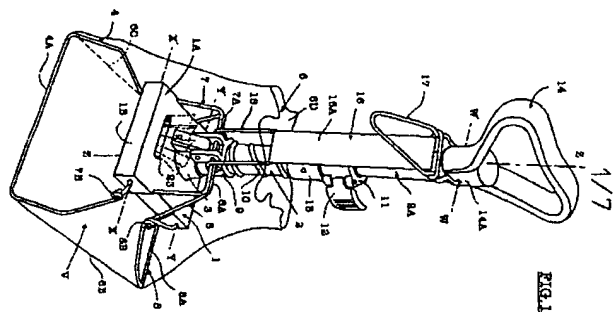


FIG. 1

2/7

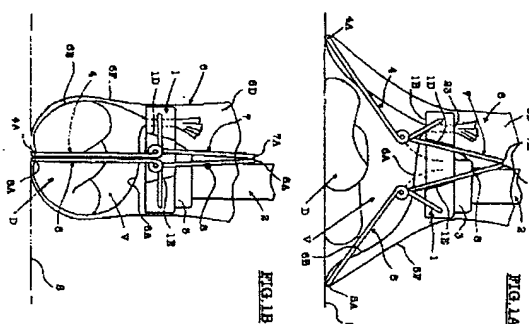


FIG. 1A

FIG. 1B

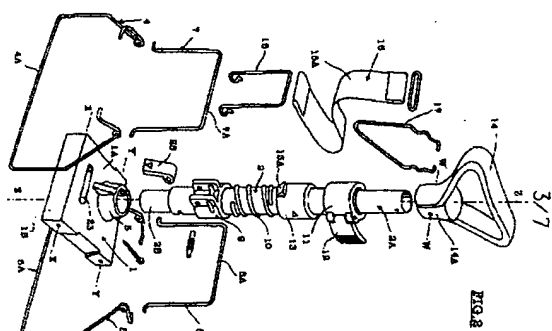


FIG. 2

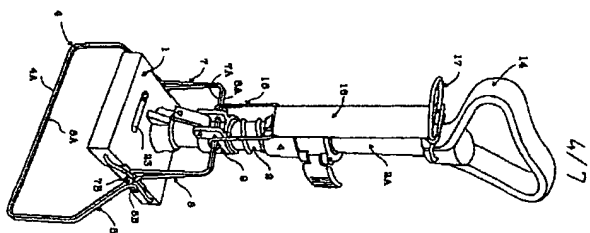


FIG. 3

4/7

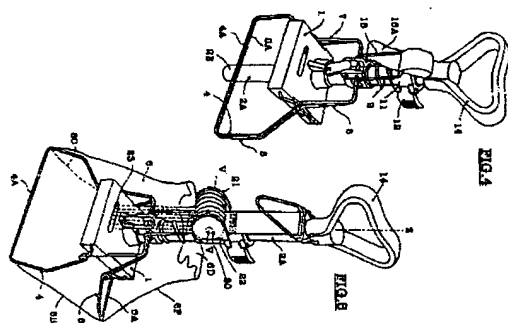


FIG. 4

FIG. 4A

5/7

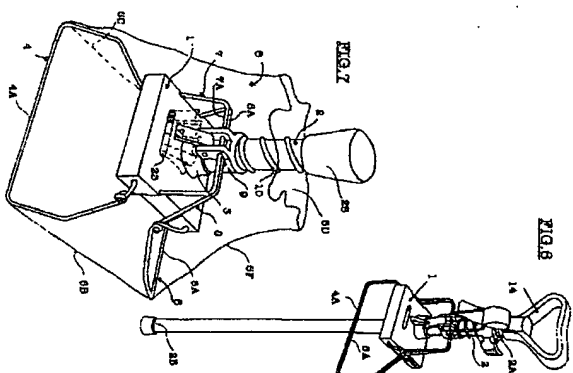


FIG. 5

FIG. 5A

6/7